



中华人民共和国国家标准

GB/T 36007—2018

锄草机器人通用技术条件

General specifications of mechanical weeding robots

2018-03-15 发布

2018-10-01 实施

中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局
中国国家标准化管理委员会 发布

目 次

前言	I
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 产品分类	2
5 技术要求	3
6 试验方法	4
7 标志、包装、运输和储存	5

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本标准由中国机械工业联合会提出。

本标准由全国自动化系统与集成标准化技术委员会(SAC/TC 159)归口。

本标准起草单位:中国农业大学、苏州博田自动化技术有限公司、北京机械工业自动化研究所。

本标准主要起草人:李伟、张春龙、李南、陈子文、王蓬勃、耿长兴、杨书评、张文强、张俊雄、袁挺、孙哲。

锄草机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了锄草机器人的产品分类、技术要求、试验方法、标志、包装、运输和储存。
本标准适用于各类株间及行间锄草机器人(以下简称机器人)的设计、制造、验收等。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

GB/T 191—2008 包装储运图示标志

GB/T 2780—2008 农用拖拉机 牵引装置型式尺寸和安装要求

GB/T 4768—2008 防霉包装

GB/T 4879—2016 防锈包装

GB/T 5048—1999 防潮包装

GB 5226.1—2008 机械电气安全 机械电气设备 第1部分:通用技术条件

GB/T 5862—2008 农业拖拉机和机具 通用液压快换接头

GB/T 8121—2012 热处理工艺材料 术语

GB/T 9097—2016 烧结金属材料(不包括硬质合金) 表面硬度和显微硬度的测定

GB/T 13384—2008 机电产品包装通用技术条件

GB/T 25110.1—2010 工业自动化系统与集成 工业应用中的分布式安装 第1部分:传感器和执行器

GB/T 36012—2018 锄草机器人性能规范及其试验方法

GB/T 36013—2018 锄草机器人安全要求

JB/T 5673—2015 农林拖拉机及机具涂漆 通用技术条件

JB/T 6272—2007 中耕机 土壤工作部件

JB/T 7873—2015 耕耘机械 术语

3 术语和定义

JB/T 7873—2015 界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

锄草机器人 weedy robots

一种能够利用传感技术(如机器视觉、激光、红外等传感器技术)自动感知杂草及作物等目标,并控制末端执行机构实现株间或行间杂草自动割除的可编程智能装备。

3.2

株间 intra-row

在一行作物内,相邻作物之间的区域。